(19)日本国特許庁(JP)　(12)公表特許公報(A)　(11)特許出願公表番号

特表2014-504958
(P2014-504958A)

(43)公表日 平成26年2月27日(2014.2.27)

(51) Int.Cl.			F I			テーマコード（参考）
B25J	***5/00***	***(2006.01)***	B25J	5/00	E	3C707
G06F	***9/50***	***(2006.01)***	G06F	9/46	462A	

審査請求 未請求　予備審査請求 未請求　（全 28 頁）

(21) 出願番号	特願2013-543610 (P2013-543610)
(86) (22) 出願日	平成23年11月22日 (2011.11.22)
(85) 翻訳文提出日	平成25年8月15日 (2013.8.15)
(86) 国際出願番号	PCT/EP2011/070684
(87) 国際公開番号	WO2012/079926
(87) 国際公開日	平成24年6月21日 (2012.6.21)
(31) 優先権主張番号	1060755
(32) 優先日	平成22年12月17日 (2010.12.17)
(33) 優先権主張国	フランス (FR)

(71) 出願人 513044957
アルデバラン　ロボティクス　エス、ア
フランス、エフ－７５０１４　パリ、リュ　レイモン　ロスラン、１６８　ビス－１７０

(74) 代理人 100071054
弁理士　木村　高久

(72) 発明者 マゼル、アレクサンドル
フランス、エフ－９４２７０　ル　クレムラン　ビセートル、ヴィラ　カンディオッティ、１２

(72) 発明者 ウーサン、ダヴィド
フランス、エフ－９３１００　モントルイユ、　リュ　ドゥ　パリ、　２３３

最終頁に続く

(54)【発明の名称】物理的および仮想的資源の管理プログラムを備えるヒューマノイドロボット、使用方法、およびプログラミング方法

(57)【要約】
本発明は、物理的および仮想的資源のための管理プログラムを備えるヒューマノイドロボットと、使用方法と、管理プログラムをプログラムするための方法とに関する。資源（１４０、１４１０、１４２０）は行動（１３０、１３１０、１３２０）を実行するように要求される。資源と行動は、オブジェクトツリーで随意的に定義される階層的サブセットに組織化される。行動による資源の使用の競合は局所的に解決され、資源を予約する行動は、ユーザに、行動を予約することにより資源をロックする選択肢と、第1の他の要求する行動に賛成して解放する選択肢と、進行中のまたは休止の行動の部分的実行の選択肢と、を提示するようにプログラムされる。ソフトウェアツールキットは、行動のプログラミングを可能にする開発環境においてグラフィック的やり方で本発明の資源管理プログラムをプログラムすることを可能にする。

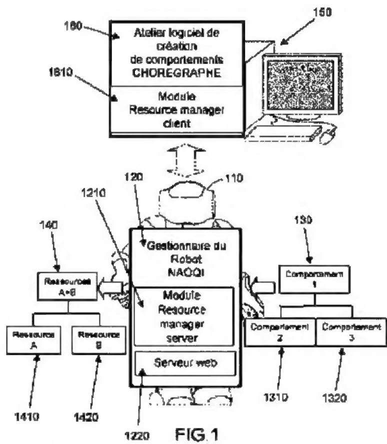


FIG.1

160 CHOREOGRAPH software workbench for creating behaviors
1610 Client resource manager module
120 NAOQI Robot manager
1210 Server resource manager module
1220 Web server
130 Behavior 1
1310 Behavior 2
1320 Behavior 3
140 Resources A + B
1410 Resource A
1420 Resource B